Rec'd PCT/PTO 21 DEC 20

PATENT COOPERATION TREAT



PCT

INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

(PCT Article 36 and Rule 70)

Applicant's or agent's file reference 663810	FOR FURTHER ACTION	See Notifi	cation of Transmittal of International		
International application No.		Preliminary	Examination Report (Form PCT/IPEA/416)		
PCT/JP2003/007914	International filing date (day/m 23 June 2003 (23.06.		Priority date (day/month/year)		
International Patent Classification (IPC) or national classification and IPC B25J 15/06 23 June 2003 (23.06.2003) 24 June 2002 (24.06.2002) E25 June 2003 (23.06.2003) 24 June 2002 (24.06.2002)					
Applicant MATSUS	SHITA ELECTRIC INDUS	STRIAL CO	O., LTD.		
 This REPORT consists of a total of _ This report is also accompanie 	3 sheets, including	g this cover sh			
	Administrative Instructions under		n, claims and/or drawings which have been ions made before this Authority (see Rule		
3. This report contains indications relating	ng to the following items:				
I Basis of the report					
II Priority					
III Non-establishment of	opinion with regard to novelty,	inventive step	and industrial applicability		
IV Lack of unity of inven					
v Reasoned statement ur citations and explanati	nder Article 35(2) with regard to ons supporting such statement	novelty, inve	entive step or industrial applicability;		
VI Certain documents cite	VI Certain documents cited				
VII Certain defects in the i	nternational application				
VIII Certain observations on the international application					
<u> </u>	-				
Date of submission of the demand	Date of co	ompletion of t	his report		
22 December 2003 (22.12.2			gust 2004 (13.08.2004)		
Name and mailing address of the IPEA/JP	Authorize	d officer			
Facsimile No.	Telephone	No.			

Form PCT/IPEA/409 (cover sheet) (July 1998)

Translation



Intermonal application No.

PCT/JP2003/007914

INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

I. 1	Basis (of the rep	port	·			
î.	With	regard to	the elements of the international application:*				
		the international application as originally filed					
	\boxtimes	the desc	ription:				
		pages	1-28	, as originally filed			
		pages		, filed with the demand			
		pages	, filed with the letter of				
	\square	the clain		•			
	لالكا	pages		, as originally filed			
		pages		with any statement under Article 19			
		pages		, filed with the demand			
		pages	1, 9, 10, 15 , filed with the letter of	16 June 2004 (16.06.2004)			
	\triangle	the drav					
	\square		<u> </u>	, as originally filed			
		pages pages		, filed with the demand			
		pages .	, filed with the letter of				
		•					
	L d t	-	nce listing part of the description:				
		pages .		, as originally filed			
•		pages .		, filed with the demand			
		pages .	, filed with the letter of				
2.	2. With regard to the language, all the elements marked above were available or furnished to this Authority in the language in which the international application was filed, unless otherwise indicated under this item. These elements were available or furnished to this Authority in the following language which is:						
	the language of a translation furnished for the purposes of international search (under Rule 23.1(b)).						
	the language of publication of the international application (under Rule 48.3(b)).						
	the language of the translation furnished for the purposes of international preliminary examination (under Rule 55.2 and/ or 55.3).						
3.	 With regard to any nucleotide and/or amino acid sequence disclosed in the international application, the international preliminary examination was carried out on the basis of the sequence listing: 						
1		contain	ned in the international application in written form.				
		filed to	gether with the international application in computer readable form.				
		furnish	ned subsequently to this Authority in written form.				
			ned subsequently to this Authority in computer readable form.				
			tatement that the subsequently furnished written sequence listing does not ational application as filed has been furnished.	go beyond the disclosure in the			
			atement that the information recorded in computer readable form is identical curnished.	to the written sequence listing has			
4.		The arr	nendments have resulted in the cancellation of:				
			the description, pages				
			the claims, Nos.				
			the drawings, sheets/fig				
5.	. 🗀	This rea	port has been established as if (some of) the amendments had not been made, sin the disclosure as filed, as indicated in the Supplemental Box (Rule 70.2(c)).**	nce they have been considered to go			
	in th	lacement : his report 70.17).	sheets which have been furnished to the receiving Office in response to an invitat t as "originally filed" and are not annexed to this report since they do not	t contain amendments (Rule 70.16			
*	₹ Any	replacem	nent sheet containing such amendments must be referred to under item I and annex	neu 10 mis report.			

INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

Internal application No.
PCT/JP03/07914

tatement		·	
Novelty (N)	Claims	1-17	YE
	Claims		NO
Inventive step (IS)	Claims	1-17	YE
	Claims		NC
Industrial applicability (IA)	Claims	1-17	YE
	Claims		NC

PCT

国際予備審查報告

(法第12条、法施行規則第56条) [PCT36条及びPCT規則70]



出願人又は代理人 の事類記号 663810	今後の手続きについては、国際予備審査報告の送付通知(様式PCT/ IPEA/416)を参照すること。					
国際出願番号 PCT/JP03/07914	国際出願日 (日.月.年) 23.06.2003 優先日 (日.月.年) 24.06.2002					
国際特許分類 (IPC) Int Cl' B	25J15/06					
出願人(氏名又は名称) 松下電器産業株式会	≑社					
	国際予備審査報告を法施行規則第57条(PCT36条)の規定に従い送付する。					
2. この国際予備審査報告は、この表	紙を含めて全部で 3 ページからなる。					
× この国際予備審査報告には、 査機関に対してした訂正を含 (PCT規則70.16及びPCT この附属書類は、全部で	付属書類、つまり補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審 む明細書、間求の範囲及び/又は図面も添付されている。 実施細則第607号参照) 3					
3. この国際予備審査報告は、次の内	容を含む。					
I × 国際予備審査報告の基礎						
Ⅱ □ 優先権	•					
Ⅲ Ⅲ 新規性、進歩性又は産業	上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成					
IV 開の単一性の欠如						
V × PCT35条(2)に規定 の文献及び説明 VI ある種の引用文献	する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるため					
WI 国際出願の不備	·					
VII 国際出願に対する意見						
·						
	<u> </u>					
国際予備審査の請求書を受理した日 22.12.200	国際予備審査報告を作成した日 13.08.2004					
名称及びあて先	特許庁審査官(権限のある職員) 3C 9348					
日本国特許庁(IPEA/JP	, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,					

八木 誠

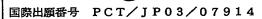
03-3581-1101 内線

電話番号

3324

郵便番号100-8915 東京都千代田区段が関三丁目4番3号





ī.	国際予備審查幸						
1.	この国際予備領 応答するため PCT規則70.	こ提出された差し替え用紙は、	基づいて作成され この報告書にお	れた。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に さいて「出願時」とし、本報告書には添付しない。			
. [出願時の国際	祭出願書類					
	× 明細醬 明細醬 明細醬	第 <u>1-28</u> 第 <u></u>	_ ページ、 _ ページ、 _ ページ、 _ ページ、	出願時に提出されたもの 国際予備審査の請求魯と共に提出されたもの 付の書簡と共に提出されたもの			
[× 請求の範囲 請求の範囲 請求の範囲 請求の範囲	第 1, 9, 10, 15	項、 項、 項、 	出願時に提出されたもの PCT19条の規定に基づき補正されたもの 国際予備審査の請求啓と共に提出されたもの 付の番簡と共に提出されたもの			
	面図面 図面	第1-14 第 第	ページ/ 図、 ページ/図、 ページ/図、	出願時に提出されたもの 国際予備審査の請求費と共に提出されたもの 			
Γ	明細書の配	列表の部分 第 列表の部分 第 列表の部分 第	ページ、 ページ、 ページ、	出願時に提出されたもの 国際予備審査の請求掛と共に提出されたもの 付の書簡と共に提出されたもの			
2.	上記の出願書	類の言語は、下記に示す場合	を除くほか、こ	の国際出願の言語である。			
i	上記の書類は、	、下記の言語である	語であ	る。 ・			
	□ РСТ#	Eのために提出されたPCT規 1則48.3(b)にいう国際公開の 前審査のために提出されたPC	官語				
3.	この国際出願	は、ヌクレオチド又はアミノ	酸配列を含んで	おり、次の配列表に基づき国際予備審査報告を行った 。			
	□ この国際 □ 出願後に	条出願に含まれる啓面による 条出願と共に提出された磁気を こ、この国際予備審査(またに こ、この国際予備審査(またに	ディスクによる質 は調査) 機関に扱				
			が出願時における	5国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述			
	書の提出があった □ 書面による配列表に記載した配列と磁気ディスクによる配列表に記録した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。						
4. 5.	□ 明細書 □ 請求の範囲 □ 図面 □ この国際予	図面の第	 たように、補正	ジ/図 が出願時における開示の範囲を越えてされたものと認めら			
	れるので、 記1. にお	その補正がされなかったもの ける判断の際に考慮しなけれ)として作成した ルばならず、本報	。(PCT規則70.2(c) この補正を含む差し替え用紙は上 告に添付する。)			
1							



国際出願番号 PCT/JP03/07914

見解					
新規性(N)	請求の範囲 ₋ 請求の範囲 -				有 有
•	明初《沙梅安姓』	·_·			:
進歩性(IS)	請求の範囲 請求の範囲		1-17		
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲 請求の範囲		1-17		有
文献及び説明(PCT規則70.7)					
			•		
•					
				.:	
		•			
					•

囲 請 求の範

29

複数の骨材(1, 1-1, 1-2, 1-3, 1-4)が列状 (補正後) 1. に配置された平板状の骨材層部材(101)を成し、上記複数の骨材を平板状の 連結部 (1A, 1B, 2A, 30) で可動自在に連結するとともに、上記骨材層 部材の対象物に対する接触面側又は/及び接触面側と対向する非接触面側に上記 連結部をまたがるように配置されかつ上記複数の骨材間に固定された弾性膨張収 縮体 (3.3-1,3-2,3-3) を備え、

上記弾性膨張収縮体を膨張又は収縮させることにより、上記隣接する複数の骨 材間の上記連結部を関節として屈曲駆動し、少なくとも上記平板状の骨材層部材 と上記弾性膨脹収縮体とを平面的に配置した層構造とする多関節駆動機構。

- 上記連結部の自由度がほぼ回転自由度のみであって、少なくとも先端に 近い上記連結部の自由度が、上記骨材層部材の列方向にほぼ直交する軸周りの1 自由度に拘束されている請求項1に記載の多関節駆動機構。
- 上記連結部が、薄板バネ(2,30)によりなるヒンジで構成している 3. 請求項2に記載の多関節駆動機構。
- 上記連結部 (1A, 1B) が、上記骨材の一部を細らせることにより骨 材自体よりなるヒンジを構成している請求項2に記載の多関節駆動機構。
- 上記連結部の変形量を検出する変形量センサー(8,42)を接続する 信号配線(41)と、電気的に上記弾性膨張収縮体を駆動する場合の駆動配線を 備えるフレキシブル配線基板(7,40)を、上記連結部の曲げ部近傍に配置す る請求項1に記載の多関節駆動機構。
- 上記フレキシブル配線基板(40)が、薄板バネによりなるヒンジ(4 OA) を兼ねている請求項5に記載の多関節駆動機構。
- 上記弾性膨張収縮体を膨張又は収縮させる装置をさらに備え、上記装置 は、ゴム弾性体への空気圧印加により駆動する装置、又は形状記憶材料への加熱 冷却により駆動する装置、又はエレクトロアクティブポリマーへの電界印加によ り駆動する装置である請求項1~6のいずれか1つに記載の多関節駆動機構。
 - 上記弾性膨張収縮体をゴム弾性体より構成するとともに、上記弾性膨張 8.

補正された用紙(条約第34条)

663810

5

10

15

20

25

5

10

15

20

25

収縮体を膨張又は収縮させる装置が、上記ゴム弾性体への空気圧印加により駆動 する装置であり、上記ゴム弾性体への空気圧印加するための配管を有する積層型 空圧配管層部材(60)をさらに備える請求項7に記載の多関節駆動機構。

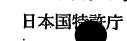
複数の骨材(1, 1-1, 1-2, 1-3, 1-4)が列状 (補正後) に配置された平板状の骨材層部材(101)を成し、上記複数の骨材を可動自在 に平板状の連結部 (1A, 1B, 2A, 30) で連結するとともに、上記骨材層 部材の対象物に対する接触面側又は/及び接触面側と対向する非接触面側に上記 連結部をまたがるように配置されかつ上記複数の骨材間に固定された弾性膨張収 縮体(3、3-1、3-2、3-3)を備え、上記弾性膨張収縮体を膨張又は収 縮させることにより、上記隣接する複数の骨材間の上記連結部を関節として屈曲 駆動し、少なくとも上記平板状の骨材層部材と上記弾性膨脹収縮体とを平面的に 配置した層構造とする多関節駆動機構の製造方法であって、

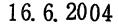
少なくとも、上記複数の骨材がほぼ平面的に配置された上記骨材層部材 (10 1)を一括して形成し、

上記複数の弾性膨張収縮体が一体化された弾性膨張収縮体層部材(103)を、 上記骨材層部材の隣接面でかつ上記骨材層部材の対象物に対する接触面側又は/ 及び接触面側と対向する非接触面側に連結することを含む多関節駆動機構の製造 方法。

複数の骨材 (1, 1-1, 1-2, 1-3, 1-4) が列 (補正後) 10. 状に配置された平板状の骨材層部材(101)を成し、上記複数の骨材を可動自 在に平板状の連結部(1A, 1B, 2A, 30)で連結するとともに、上記骨材 層部材の対象物に対する接触面側又は/及び接触面側と対向する非接触面側に上 記連結部をまたがるように配置されかつ上記複数の骨材間に固定された弾性膨張 収縮体(3,3-1,3-2,3-3)を備え、上記弾性膨張収縮体を膨張又は 収縮させることにより、上記隣接する複数の骨材間の上記連結部を関節として屈 曲駆動し、少なくとも上記平板状の骨材層部材と上記弾性膨脹収縮体とを平面的 に配置した層構造とする多関節駆動機構より構成される指機構を複数対向して備 えて、

上記弾性膨張収縮体を膨張又は収縮させることにより、上記指機構を駆動して





対象物の把持動作を行う把持ハンド。

. 663810

5

10

15

20

25

- 11. 上記把持ハンドは、上記複数対向する指機構により対象物を把持可能とし、少なくとも上記把持ハンドの把持面側に、感圧センサー、摩擦センサーなどの触覚センサー又は上記連結部の変位センサー又は夕グ情報検知用アンテナ(8,9,13,42,46)を備えて、該センサー又はアンテナにより検出した情報に基づいて把持動作を制御する請求項10に記載の把持ハンド。
- 12. 少なくとも上記把持ハンドの上記把持面側の一部を、ゴムなどの高摩擦柔軟材料で覆う請求項10又は11に記載の把持ハンド。
- 13. 上記把持ハンドの外側面側に上記弾性膨脹収縮体を備え、この弾性膨 張収縮体として、膨脹型及び収縮型の両者を備え、両者の拮抗作用で把持動作を 駆動する請求項10又は11に記載の把持ハンド。
- 14. 把持ハンドの根本部に、超音波式又は撮像式などの把持対象物検出センサー又はカメラ、又はタグ情報検知用アンテナの把持対象物情報検出装置(57)を備えて、上記把持対象物情報検出装置により検出された把持対象物情報に基づいて把持動作を制御する請求項9又は11に記載の把持ハンド。
- 15. (補正後) 複数の骨材(1,1-1,1-2,1-3,1-4)が列状に配置された平板状の骨材層部材(101)を成し、上記複数の骨材を平板状の連結部(1A,1B,2A,30)で可動自在に連結するとともに、上記骨材層部材の対象物に対する接触面側又は/及び接触面側と対向する非接触面側に上記連結部をまたがるように配置されかつ上記複数の骨材間に固定された弾性膨張収縮体(3,3-1,3-2,3-3)を備え、上記弾性膨張収縮体を膨張又は収縮させることにより、上記隣接する複数の骨材間の上記連結部を関節として屈曲駆動し、少なくとも上記平板状の骨材層部材と上記弾性膨脹収縮体とを平面的に配置した層構造とする多関節駆動機構を複数個具備した把持ハンド(50)と、

上記把持ハンドに感圧センサー、摩擦センサーなどの触覚センサー又は連結部材の変位センサー(8,9,13,42,46)を備えて、該センサー又はアンテナにより検出した情報に基づいて上記把持ハンドの把持動作を制御するロボット。

16. 超音波式又は撮像式などの把持対象物検出センサー又はカメラ、又